(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-328891

(43)公開日 平成10年(1998)12月15日

(51) Int.Cl. ⁶		識別記号	FΙ		
B 3 0 B	1/26		B 3 0 B	1/26	F
					D
	15/14			15/14	C

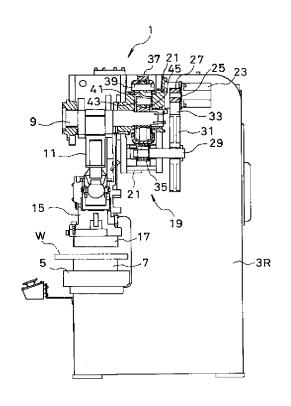
		審査請求	未請求	請求項の数3	OL	(全 5	頁)		
(21)出願番号	特願平9-142322	(71)出願人	595051201						
(22)出願日	平成9年(1997)5月30日	株式会社アマダエンジニアリングセン 神奈川県伊勢原市石田350番地					/ター		
(22) 江原民口	十級3 平(1991) 3 月30日	(71)出願人							
		(>							
(72)発明者 池田									
			神奈川県秦野市千村81-4						
		(72)発明者							
		<i></i>		県秦野市南が丘					
		(74)代理人	弁理士	三好 秀和	(<i>9</i> 1\84	5)			

(54) 【発明の名称】 プレス機械

(57)【要約】

【課題】 加工能力や生産性を落さずにモータ出力を小 さくできるようにしたプレス機械を提供することにあ る。

【解決手段】 フレーム3R,3Lの上部にラム駆動装 置19を設け、このラム駆動装置19で回転駆動される クランクシャフト9に前記フレーム3R,3Lに対して 上下動自在なラム15を連結せしめると共に前記フレー ム3R, 3Lの下部にボルスタ5を設け、前記ラム15 の下部に設けた上型17と前記ボルスタ5の上部に設け た下型7との協働でワークWにプレス加工を行うプレス 機械1において、前記ラム駆動装置19に備えたサーボ モータ23と前記クランクシャフト9との間に加工時の 速度を減速せしめる減速手段を介在せしめてなることを 特徴とする。



2

【特許請求の範囲】

【請求項1】 フレームの上部にラム駆動装置を設け、このラム駆動装置で回転駆動されるドライブシャフトに前記フレームに対して上下動自在なラムを連結せしめると共に前記フレームの下部にボルスタを設け、前記ラムの下部に設けた上型と前記ボルスタの上部に設けた下型との協働でワークにプレス加工を行うプレス機械において、前記ラム駆動装置に備えたサーボモータと前記ドライブシャフトとの間に加工時の速度を減速せしめる減速手段を介在せしめてなることを特徴とするプレス機械。

1

【請求項2】 前記減速手段が、前記ドライブシャフト側に一端を連結せしめたリンクアームと、前記サーボモータ側に一端を連結せしめたリンクバーと、このリンクバーの他端と前記リンクアームの他端を連結せしめた連結部材と、で構成されていることを特徴する請求項1記載のプレス機械。

【請求項3】 前記減速手段が、前記ドライブシャフトに連結されたカムと、前記ラムに連結されたカムフォロワーと、このカムフォロワーを上昇せしめる弾機と、で構成されていることを特徴とする請求項1記載のプレス機械。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】この発明は、ワークにプレス 加工を行わしめるプレス機械に関する。

[0002]

【従来の技術】従来、ワークにプレス加工を行わせしめるプレス機械としては、フライホイール式のメカプレスや油圧プレスが知られている。最近になって、機器構成をシンプルにできる、メンテナンスが容易、操作性が良 30い、製造しやすい、省エネルギー効果が大きい、かつ低騒音化できるなどの理由からサーボモータ駆動のプレス機械が開発されている。そして、このサーボモータ駆動のプレス機械では、一般にクランク機構が用いられている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上述した従来のサーボモータ駆動のプレス機械でクランク機構を用いた場合、モータ出力を小さくするためには、加工能力(発生力)を落すか、減速比を大きくとり速度を落さなければならず、生産性が悪化していた。

【 0 0 0 4 】この発明の目的は、加工能力や生産性を落 さずにモータ出力を小さくできるようにしたプレス機械 を提供することにある。

[0005]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために請求項1によるこの発明のプレス機械は、フレームの上部にラム駆動装置を設け、このラム駆動装置で回転駆動されるドライブシャフトに前記フレームに対して上下動自在なラムを連結せしめると共に前記フレームの下部

にボルスタを設け、前記ラムの下部に設けた上型と前記 ボルスタの上部に設けた下型との協働でワークにプレス 加工を行うプレス機械において、前記ラム駆動装置に備 えたサーボモータと前記ドライブシャフトとの間に加工 時の速度を減速せしめる減速手段を介在せしめてなるこ とを特徴とするものである。

【0006】したがって、ラム駆動装置を駆動せしめてドライブシャフトを回転駆動せしめることにより、ラムが上下動されるから、ラムの下部に設けた上型とボルス10 夕の上部に設けた下型との協働でワークにプレス加工が行われる。しかも、ラム駆動装置に備えたサーボモータと前記ドライブシャフトとの間に減速手段を介在せしめたことにより、ワークにプレス加工を行うプレス加工時の速度が従来よりも減速されるので、加工能力、生産性を落さずにサーボモータの出力が小さくなる。

【0007】その結果、消費電力量が少なくてよいので 省エネルギー化が図られると共に、モータが小型化され 装置の小型化が図られる。また、プレス加工時の速度が 減速されて低速で行われるから低騒音化が図られる。さ らに、サーボモータはオン・オフ制御が可能であるた め、クラッチ、ブレーキが不要となり、構造が簡単とな り保守の手間も省ける。

【0008】請求項2によるこの発明のプレス機械は、請求項1のプレス機械において、前記減速手段が、前記ドライブシャフト側に一端を連結せしめたリンクアームと、前記サーボモータ側に一端を連結せしめたリンクバーと、このリンクバーの他端と前記リンクアームの他端を連結せしめた連結部材と、で構成されていることを特徴するものである。

30 【0009】また、請求項3によるこの発明のプレス機械は、請求項1のプレス機械において、前記減速手段が、前記ドライブシャフトに連結されたカムと、前記ラムに連結されたカムフォロワーと、このカムフォロワーを上昇せしめる弾機と、で構成されていることを特徴とするものである。

【0010】したがって、請求項2,3において、請求項1との同様の作用がなされる。

[0011]

40

50

【発明の実施の形態】以下、この発明の実施の形態を図面に基いて詳細に説明する。

【0012】図1および図2を参照するに、プレス機械 1は立設されたサイドフレーム3R,3Lを備えてお り、このサイドフレーム3R,3Lにおける下部の前側 にはボルスタ5が設けられている。このボルスタ5上に は下型7が着脱可能に取付けられる。

【0013】前記サイドフレーム3R,3Lにおける上部には前後方向(図1において左右方向)へ延伸したドライブシャフトとしての例えばクランクシャフト9が回転自在に支承されていると共に、このクランクシャフト9の前側にはコネクティングロッド11の上端部が装着

されている。このコネクティングロッド11の下端部に は、サイドフレーム3R,3Lの内側に設けられた上下 方向へ延伸したラムガイド13に沿って上下動自在なラ ム15が連結されている。このラム15の下部には上型 17が着脱可能に取付けられる。

【0014】上記構成により、クランクシャフト9が回 転駆動されると、コネクティングロッド11を介してラ ム15がラムガイド13に沿って上下動されるから、ラ ム15の下部に設けられた上型17とボルスタ5の上部 に設けられた下型7との協働でワークWに切断,打ち抜 10 き,曲げ,絞りなどの塑性加工であるプレス加工が行わ れることになる。

【0015】前記クランクシャフト9を回転駆動せしめ るためのラム駆動装置19が前記サイドフレーム3R, 3Lにおける後側(図1において右側)に設けられてい る。すなわち、前記サイドフレーム3R、3Lにはフレ ーム21を備えてあり、このフレーム21にサーボモー タ23が取付けられている。

【0016】このサーボモータ23の出力軸25にはタ イミングプーリ27が装着されていると共に、前記フレ ーム21には前後方向(図1において左右方向)へ延伸 した回転軸29が回転自在に支承されている。この回転 軸29には別のタイミングプーリ31が装着されてい る。このタイミングプーリ31と前記タイミングプーリ 27とにはタイミングベルト33が巻回されている。

【0017】上記構成により、サーボモータ23を駆動 せしめると、出力軸25を介してタイミングプーリ27 が回転されるから、タイミングベルト33、タイミング プーリ31を介して回転軸29が回転されることにな る。

【0018】前記回転軸29の図1において左端は前記 フレーム21内にあって、しかも回転軸29の左端には ピニオンギヤ35が嵌合されている。このピニオンギヤ 35にはメインギヤ37が噛合されている。

【0019】このメインギヤ37の一端(図1において 上端)内には第1リンクピン39でリンクバー41の一 端が連結されている。このリンクバー41の他端には第 2リンクピン43でリンクアーム45の一端が連結され ている。このリンクアーム45の他端にはクランクシャ フト9の右端が装着されている。

【0020】上記構成により、回転軸29を回転せしめ るとピニギヤ35を介してメインギヤ37が回転され る。このメインギヤ37の回転により、リンクバー4 1、リンクアーム45を介してクランクシャフト9が回 転される。このクランクシャフト9の回転によりコネク ティングロッド11を介してラム15が上下動されるこ とにより上型17と下型9との協働でワークWにプレス 加工が行われることになる。

【0021】図3にはサーボモータ23の回転数を一定

4

ローク線図が示されている。図3において、点線の曲線 が従来のクランクシャフトのみ、実線が本実施の形態の リンクバー41,第2リンククピン,リンクアーム45 による減速手段をサーボモータ23とクランクシャフト 9との間に介在せしめた場合のラムストローク線図であ る。

【0022】したがって、ラム15の1ストローク動作 所要時間を同一とした場合でも、従来のクランクシャフ ト9のみ(点線の曲線)と比較し、本実施の形態の減速 手段を介在せしめたリンク機構の動作により高速でワー クWに接近し、低速(減速)でプレス加工を行い、高速 でワークWから離れ動作位置に戻ることができる。

【0023】すなわち、サーボモータ23のトルクをあ まり必要としない動作は高速で、必要とする動作は低速 で行うことができる。このため、同じワークWにプレス 加工を行う場合、所要モータ動力は小さくてよい。すな わち、同じモータでは速度の遅い方がトルクが大きく出 せるためである。

【0024】而して、リンク機構を用いた減速手段をサ ーボモータ23とクランクシャフト9との間に介在せし めることにより、ラム動作をワークWのプレス加工中は 低速、それ以外は高速とすることができ、加工能力、生 産性を落さずに、サーボモータ23の出力を小さくする ことができる。このサーボモータ23の出力を小さくす ることができるため、消費電力量が少なくて良いので、 省エネルギー化を図ることができる。

【0025】また、サーボモータ23のモータ出力を小 さくすることができることから、サーボモータ23を小 型化できるので、装置(プレス機械1)の小型化を図る 30 ことができる。プレス加工中を低速で行うことができる ので低騒音化を図ることができる。サーボモータ23を 用いているので、オン・オフ制御が可能となり、クラッ チ、ブレーキが不要となり、構造が簡易となり、保守の 手間を省くことができる。

【0026】図4および図5にはラム駆動装置19の他 の実施の形態が示されている。 図4および図5におい て、図1および図2における部品と同じ部品には同一の 符号を付して説明する。

【0027】すなわち、図4および図5において、サー 40 ボモータ23にはドライブシャフト47が連結されてお り、このドライブシャフト47にはカム49が装着され ている。また、前記ラム15の上部にはカムフォロワー 51がシャフト53で取付けられており、カムフォロワ -51の上面は前記カム49の下面に当接されている。 しかも、ドライブシャフト47と前記シャフト53との 間にはスプリングなどの弾機55が介在されて、この弾 機55の付勢力で常時シャフト53が上方へ付勢されて

【0028】上記構成により、サーボモータ23を駆動 とした場合の時間とラムストロークとの関係のラムスト 50 せしめると、ドライブシャフト47が回転されることに 5

より、カム49が回転されてカムフォロワー51を介してラム15が上下動されることになる。なお、カムフォロワー51は弾機55の付勢力で上昇されるものである。

【0029】したがって、ドライブシャフト47にカム49を装着し、ラム15にカムフォロワー51を設けて減速手段とし、図3に実線で示したラムストロークとすることで、上述した減速手段と同様の作用並びに効果を奏するものである。

【0030】なお、この発明は、前述した発明の実施の 10 トローク線図である。 形態に限定されることなく、適宜な変更を行うことによ 【図4】他の実施の形 り、その他の態様で実施し得るものである。 ある。

[0031]

【発明の効果】以上のごとき発明の実施の形態より理解されるように請求項1の発明によれば、ラム駆動装置を駆動せしめてドライブシャフトを回転駆動せしめることにより、ラムが上下動されるから、ラムの下部に設けた上型とボルスタの上部に設けた下型との協働でワークにプレス加工が行われる。しかも、ラム駆動装置に備えたサーボモータと前記ドライブシャフトとの間に減速手段 20を介在せしめたことにより、ワークにプレス加工を行うプレス加工時の速度が従来よりも減速されるので、加工能力、生産性を落さずにサーボモータの出力を小さくすることができる。

【0032】その結果、消費電力量が少なくてよいので省エネルギー化を図ることができると共に、モータが小型化され装置の小型化を図ることができる。また、プレス加工時の速度が減速されて低速で行われるから低騒音化を図ることができる。さらに、サーボモータはオン・オフ制御が可能であるため、クラッチ、ブレーキが不要となり、構造が簡単となり保守の手間を省けることができる。

【0033】請求項2では減速手段が、前記ドライブシャフト側に一端を連結せしめたリンクアームと、前記サーボモータ側に一端を連結せしめたリンクバーと、このリンクバーの他端と前記リンクアームの他端を連結せし

めた連結部材と、で構成され、また請求項3では、減速 手段が、前記ドライブシャフトに連結されたカムと、前 記ラムに連結されたカムフォロワーと、このカムフォロ ワーをせしめる弾機と、で構成されているから、請求項 1と同様の効果を奏する。

6

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明のプレス機械の側面図である。

【図2】図1における正面図である。

【図3】時間とラムストロークとの関係を示したラムストローク線回である

【図4】他の実施の形態のラム駆動装置の正面概略図である。

【図5】図4における側面図である。

【符号の説明】

1 プレス機械

3R, 3L サイドフレーム

5 ボルスタ

7 下型

9 クランクシャフト

20 15 ラム

17 上型

19 ラム駆動装置

21 フレーム

23 サーボモータ

29 回転軸

35 ピニオンギヤ

37 メインギヤ

39 第1リンクピン

4.1 リンクバー

30 43 第2リンクピン

45 リンクアーム

47 ドライブシャフト

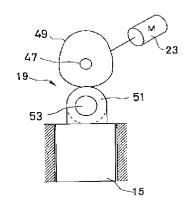
49 カム

51 カムフォロワー

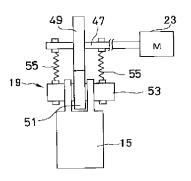
53 シャフト

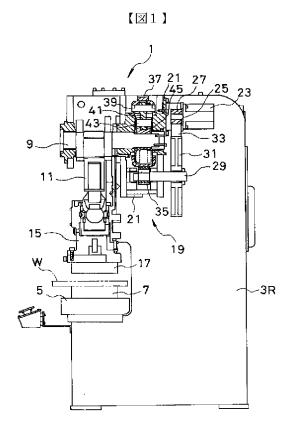
55 弾機

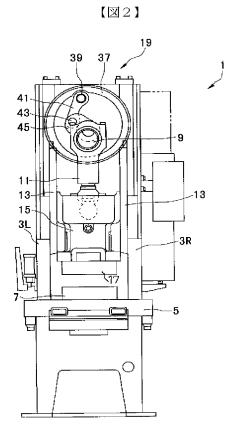
【図4】



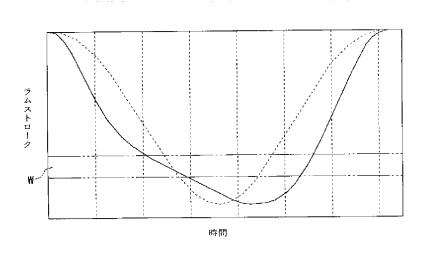
【図5】







【図3】



PAT-NO: JP410328891A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 10328891 A

TITLE: PRESS

PUBN-DATE: December 15, 1998

INVENTOR-INFORMATION:

NAME COUNTRY

IKEDA, NOBUYUKI MATSUI, KAZUHIRO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY

KK AMADA ENG CENTER N/A

AMADA CO LTD N/A

APPL-NO: JP09142322

APPL-DATE: May 30, 1997

INT-CL (IPC): B30B001/26, B30B015/14

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To reduce output of a servo motor without degrading machining performance and productivity by providing a reduction means for reducing a

machining speed between a ram-driving servo motor and a drive shaft in the press-working of a work under the cooperation of an upper die installed in the lower part of the ram and a lower die installed in the upper part of a bolster.

SOLUTION: An operation not requiring much torque of a servo motor 23 is carried out at high speed, while an operation requiring it is at low speed. Accordingly, in press working on the same work W, the required motor power can be small. In other words, a larger torque can be imparted by the same motor when the speed is slower. A ram operation can be at low speed during the press working of the work W and at high speed for the others, by interposing a reduction means using a link mechanism between the servo motor 23 and a crankshaft 9, so that the output of the servo motor 23 can be reduced without degrading machining performance and productivity to save energy consumption.

COPYRIGHT: (C)1998,JPO